

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.

Concise Explanation of JPA-50-30223

The gear transmission device of the hybrid electric vehicle is characterized by the followings; the construction that one of shafts of the planetary gear mechanism consisted of rotation elements such as the sun gear, carrier and the ring gear, is connected to the side of the output shaft of the prime mover through the first changeover clutch, and the third shaft is connected to the propeller shaft of the vehicle with engaging the second shaft with the generator shaft. This invention is enabled to form the motor-driven M-mode drive system by connecting the motor shaft and the side of the third shaft with the gear meshing transmission, and also enabled to form the M-E mode drive system in which the hybrid rotating transmission made by the prime mover and the motor is allowed by arranging the battery and the controller between the generator and the motor to connect them electrically. Furthermore, it is enabled to form E-mode drive system driven by the prime mover by arranging the second changeover clutch on the second shaft or between the first shaft and the third shaft.

⑯ 日本国特許庁

公開特許公報



特許願

(2000円)

昭和48年7月20日

特許庁長官 三宅 幸夫 殿

1. 発明の名称
複合電気自動車の歯車伝動装置

2. 特許請求の範囲に記載された発明の数

3. 発明者
住所 愛知県豊田市平和町4丁目48番地

氏名 稲井 敏光

4. 特許出願人
住所 愛知県豊田市トヨタ町1番地

氏名 (320) トヨタ自動車工業株式会社
(名称) 代表者 豊田 章一郎

国籍

5. 代理人

住所 東京都港区芝琴平町13番地 静光虎ノ門ビル
電話 504-0721

氏名 弁理士 (6579) 青木 朗

(外 3名)

⑪特開昭 50-30223

⑬公開日 昭 50(1975) 3. 26

⑭特願昭 48-80723

⑮出願日 昭 48(1973) 7. 20

審査請求 未請求 (全10頁)

序内整理番号

7052 51

⑯日本分類

80 A02

⑰Int.CI²

B60L 11/02

明細書

1. 発明の名称

複合電気自動車の歯車伝動装置

2. 特許請求の範囲

太陽歯車、キャリヤとよりリング歯車の各個軸要素から成る遊星歯車機構中の一軸を第1切替クラッチを介して原動機側の出力軸側に連結し、その第2軸を発電機側に運動結合しその第3軸を車両の差進軸側に連結した構成において、上記第3軸側に歯車嚙合伝動によって電動機軸を連結して電動機のみによるモード運転系を形成し得ると共に上記発電機および電動機間に蓄電池とコントローラを配設してこれらを電気的に結合することによって原動機側と電動機による複合回転伝動を可能とするモード運転系を形成させ、更に上記第2軸上か成る第1軸と第3軸間に第2切替クラッチを装着せしめることによって原動機側によるモード運転系を形成するようにしたことを特徴とする複合電気自動車の歯車伝動装置。

3. 発明の詳細な説明

本発明は複合電気自動車の歯車伝動装置に関するものである。ガソリンエンジンやディーゼルエンジンによる自動車の排気ガスは大気汚染の一原因であるとしてマスク法案にみられる如く排気ガス規制が厳しくなりつつある。そこで排気ガスを出さずに走行できる電気自動車が内外で注目されてきているが、一充電走行距離が短いとか重量が大きくなる等の欠点によりまだ従来の内燃機関にとってかわるまでに至っていない。そこで内燃機関と蓄電池を併用してあるときは蓄電池で電動機を駆動し(以後Mモードと呼ぶ)、あるときは内燃機関、電動機双方で駆動しそのとき内燃機関の動力の一部を発電機で電気エネルギーに変換して蓄電池を充電し(以後Eモードと呼ぶ)、またあるときには内燃機関のみで駆動(以後Eモードと呼ぶ)して走行できる複合電気自動車が注目を集めている。すなわちこのM、M-E、Eの各モードを都市内、郊外等で使い分けることによって排気ガスが特に問題となる場所ではそれを低減しようというものである。

この複合電気自動車に関する歯車伝動装置についてはいくつかの公知技術が散見されるが比較的複雑な歯車伝動装置を用いているのでクラッチの数が多くなってしまうもの、あるいは全く単純な蓄電池と内燃機関の複合方式であるため電動機に大きな負担がかかるもの等に止まりまだ満足できるものは少い。

本発明は上記公知技術の欠点に鑑み、改良された複合電気自動車の歯車伝動装置を提供するものである。すなわち本発明の目的は歯車機構の連続構成が比較的簡単でありまたクラッチ等摩擦係合装置も比較的少く、簡単な構成でしかも良好に作動する複合電気自動車の歯車伝動装置を提供することである。本発明に係る歯車伝動装置を用いれば電動機は常に電動機として、発電機は常に発電機として作動するのでコントローラの負担が少く、また完全な無段変速が可能である時に応じて、M-E-Z各モードをそれぞれの運動態様に従って使いわけられる利益がある。そして動力伝達効率を上昇させるためにオーバードライブさせることも

特開 昭50-30223(2)

可能であり、走行速度が上昇するほど動力伝達効率は上昇ししかもモードにしたときが最高の動力伝達効率となるので安定高速走行が可能である。

本発明に係る歯車伝動装置の構成について説明図面により詳細に説明する。各実施例を第1図から第4図に示したが、第2図以降の実施例の基本的な構成は第1図のそれと類似しているので主として第1図について説明し、その他に関しては若干の補足を加える。まず第1図を参照されたい。

内燃機関10のクランク軸に連結した歯車伝動装置の入力軸1があり、これは第1モード切替クラッチ6を介して中間軸4に連結される。この入力軸1には歯車ポンプ等の油圧供給源3があり、内燃機関10の動力の一端で油圧を発生させてクラッチ等の係合を為す動力源となる。内燃機関10の動力によらない他の小型電動機により走行中常に一定油圧を得る方法もあり、この場合には内燃機関10が停止していても常に油圧を発生できる利点がある。

中間軸4は逆星歯車機構5の逆星歯車5-3を

回転自在に駆動するキャリア5-1に一体的に結合されており、逆星歯車5-3と噛合する太陽歯車5-2は中空回転軸の後端に一体的に取付けられている。そしてこの中空回転軸の前端は多板式変速用ブレーキを構成する第2モード切替クラッチ7-0の回転可能な摩擦板7-2に結合され、一方クラッチ7-0の固定摩擦板7-1はケースに固定されている。從って油圧によって第2モード切替クラッチ7-0が係合されると中空回転軸5はケース7-5に対し固定状態となる。この中空回転軸5にはスプライン結合された歯車2-3があり、この歯車2-3に噛合う歯車2-2の回転軸2-1は発電機2-0の軸となっている。逆星歯車機構5-0のリング歯車5-4は出力軸2-1上に取付けられ、この出力軸2-1上には歯車5-5がスプライン結合し、これに噛合う歯車5-2を介して電動機3-0と連結している。一方において、電動機3-0と発電機2-0とはそれぞれ蓄電池4-0を介して電気的に開閉づけられる。すなわち配線4-5、4-6は励磁側に接続されており、コントローラ4-1、4-2は励磁電流を制御する。一方

配線4-4、4-5は蓄電池4-0、発電機2-0、電動機3-0間の電力の受け渡しをする。

次に第2図の実施例について説明する。なお、第1図の実施例と同一の部品に関しては同じ参照番号を用いている。(以下第4図まで同様である。)

第1図と異なる点は逆星歯車機構4-5-0が2列で構成されていることである。すなわち前列逆星歯車機構のリング歯車15-4は後列逆星歯車機構の逆星歯車15-7を駆動するキャリア15-5と一体になっており、しかもこれは出力軸10-2と連結している。また後列逆星歯車機構のリング歯車15-8は常にケース17-4に固定されている。そしてその太陽歯車15-6と一体に結合した歯車15-3に噛合う歯車15-2の軸は電動機15-0と一体的に結合している。

次に第3図の実施例を説明する。第1図の実施例では発電機2-0と連結する逆星歯車機構の太陽歯車5-2は一端をケース7-3に固定した第2モード切替クラッチ7-0に連結されていたが、この実施例では第2モード切替クラッチ2-7-0は逆星歯

結していて、2重の遊星齒車452, 453を軸支するキャリア455は出力軸402に連結されている。

最後の実施例である第6図でも第5図と同様に2重遊星齒車を使用している。中間軸504はリング齒車554を連結し、太陽齒車551は出力軸502と連結している。2重の遊星齒車552, 553を軸支するキャリア555は中空軸505を介して第2モード切替クラッチ570に連結され、この中空軸505に齒車523, 522を介して発電機520が連結している。

以上本発明の齒車伝動装置の構成について説明したが、次いでその作動態様を詳細に述べる。各実施例について基本的な動作は類似する点が多いので主として第1図の実施例を中心として説明し、他の実施例については異った作動をするものについてのみ記載する。

再び第1図を参照されたい。前述の如く本発明によってM, M-E, Eの各モードをとることが可能である。すなわち油圧供給源3から油圧を制

車機構のキャリア251とリング齒車254の間、言い換れば中間軸204と出力軸202の間に設けた点が異っている。第2モード切替クラッチ270を係合させば中間軸204と出力軸202は一体となる。

次に第4図について説明する。この実施例では中間軸504は遊星齒車機構350の遊星齒車を軸支するキャリア354と一体的に連結している。リング齒車353は中空回転軸305と連結されておりこれに齒車323がスライドリンクで結合されている。さらに齒車322を介して発電機320と連結されている。また第2モード切替クラッチ370は遊星齒車機構350のリング齒車353に連結されており、太陽齒車351は出力軸302と連結されている。

次に第5図の実施例を説明する。この実施例では遊星齒車機構450が2重遊星齒車で構成されている点が前記各実施例と異っている。中間軸404はリング齒車454と連結しており、太陽齒車451は第2モード切替クラッチ470と連

接回路(図示せず)を通して第1モード切替クラッチ60, 第2モード切替クラッチ70に選択的に供給され或は排出してそれらの係合・解放によつて下表の如くM, M-E, E各モードをとることができます。

| | Mモード | M-Eモード | Eモード |
|---------------|------|--------|------|
| 第1モード切替クラッチ60 | X | O | O |
| 第2モード切替クラッチ70 | X | X | O |
| ○ 係合 | | | |
| × 解放 | | | |

上表のごとく、クラッチ60, クラッチ70とともに解放した状態ではMモードになる。内燃機関10は出力軸2と完全に切離されているので電動機3の駆動力のみで車両を駆動するわけである。また内燃機関10と発電機2の間も切離されているので、Mモードにおいては走行中発電機2によって蓄電池4を充電することは不可能である。しかし停車時に出力軸2を停止させておいてクラッチ60を係合させ内燃機関10の動力を発

電機2を駆動し蓄電池を充電することは可能である。

Mモードによる走行はコントローラ4による電動機3の回転数制御によって行なわれる。すなわち齒車52, 53を介して出力軸に対しトルクを増大させて走行する。

第7図にMモードでの電動機回転数と車速の関係を示す。この関係は直線的でその傾きは齒車32と齒車33の歯数比に基づくものである。この歯数比を変化させることによって車速を上昇させることは可能であるが、実際上ある程度以上にするのは困難である。そこで齒車を2段にして歯数比を充分大きくとれるようにして電動機3を低トルクで高回転のものを使用可能にしたのが第2図の実施例である。前述の如くこの実施例では電動機130と出力軸102の間に歯車152, 153に加えて遊星齒車機構160が一組設けられている。しかもリング齒車158は常にケースに固定され歯車153と太陽齒車156は一体で

$$i = \frac{\text{齒車 } 155 \text{ の歯数}}{\text{齒車 } 152 \text{ の歯数}}$$

$$p = \frac{\text{太陽齒車 } 156 \text{ の歯数}}{\text{リング齒車 } 158 \text{ の歯数}}$$

とすれば電動機 130 の回転トルク T_M に對して出力軸の回転トルク T_o は

$$T_o = i \times \frac{1+p}{p} T_M$$

となり第 1 図の実施例に比して $(1+p)/p$ 倍だけ回転トルクを上昇させ得るわけである。また電動機の回転トルク T_M はコントローラ 142 により励磁電流を変化させれば変化させることができ、したがって T_o も T_M に応じて制御されることがある。

M-E モードに關して第 3 図から第 6 図の各実施例の齒車伝動装置は第 1 図の実施例と類似の構造で作動する。

再び第 1 図を参照されたい。ここまで説明した

特開 昭50-30223(4)

M モードでは第 1 モード切替クラッチ 60、第 2 モード切替クラッチ 70 共に解放状態であったが次に内燃機関 10 を回転させておいてクラッチ 60 のみ保合させクラッチ 70 を解放状態に保つ。このときには内燃機関 10 と出力軸 2 は逆星齒車機構 50 を介して連結されしかも電動機 30 の動力も出力軸 2 に加わるから、全体として内燃機関と電動機の動力は複合伝達される。この状態は M-E モードであり、この M-E モードでは内燃機関 10 の動力の一部が逆星齒車機構 50 の太陽齒車 52 から分離して齒車 23, 22 を介して発電機 20 を駆動する。すなわち発電機 20 により電気的エネルギーに変換されコントローラ 41 で制御され蓄電池を充電する。電動機 30 は蓄電池の電気エネルギーによってコントローラ 42 で励磁電流を制御することによって駆動される。一方キャブレータ絞り弁の開度を一定にするとことにより内燃機関 10 の出力を一定に保持しておいて、電動機 30 の回転速度のみの制御によって出力軸 2 の回転速度を変化させることが可能である。

M-E モードにおいて内燃機関 10 の回転速度と出力軸 2 の回転速度の比に対する発電機 20 および電動機 30 の内燃機関 10 に対する各回転速度比 α_{10} との關係を第 8 図に示す。M-E モードに移った時点(モード変換点と呼ぶ)の速度比を α^* とするとそのときの発電機 20 の回転速度比 α^* は B 点で示される。一方電動機 30 の速度比 α_{30} は A 点で示される。これら速度比は内燃機関 10 の回転速度に対する比であるから、前述の如くキャブレータの絞り弁によって内燃機関 10 の回転速度を一定にしておけば各速度比はそのまま電動機、発電機および出力軸の回転速度に対応する。

上記モード変換点よりコントローラ 41, 42 を制御して、を徐々に大きくしてゆけば、第 8 図に示す如く電動機 30 の回転速度の増大にしたがって、リング齒車 55 とキャリア 54 の間の差動的回転によって太陽齒車 52 に連結した発電機 20 の回転速度は徐々に減少してゆく。すなわち α を増大させるにしたがって齒車伝動機構において駆

動力に占める内燃機関 10 の占める割合は増大し、電動機 30 の占める割合は減少してゆく。 $\alpha = \alpha_{\max}$ (最大速度比と称する)になると発電機 20 は全く回転を停止し、一方電動機 30 は最大の回転速度となる。ただしこの場合電動機 30 はその回転速度は大きても駆動力としてはほとんど零になり、内燃機関 10 のみによって駆動されていふことに注意する必要がある。またこのとき後述する如く入力軸 1 と出力軸 2 の間でオーバードライブが達成されべき齒車構成になっていることにも注意する必要がある。

$\alpha = \alpha_{\max}$ の時点では前述の如く逆星齒車機構 50 の太陽齒車 52 は停止するのでこのとき第 2 モード切替クラッチ 70 に油圧を供給しこれを保合させる。クラッチ 70 のブレーキ作用によって発電機 20 は全く作動しなくなり、また蓄電池 40 から電動機 30 への電気エネルギーの供給も断たれ、電動機 30 も自由回転しているだけなので内燃機関 10 によって純機械的に出力軸は連結され駆動される。すなわちこれが E モードである。このと

き前述の如く

$$\rho = \frac{\text{太陽歯車の齒数}}{\text{リング歯車の齒数}}$$

とすれば

$$\text{齒数比} = \frac{1}{1 + \rho}$$

となり回転速度比としては $1 + \rho$ のオーバードライブが達成される。

ここで。と動力伝達効率の関係をとったものを第9図に示す。 $\alpha = 1$ の時点までは第1モード切替クラッチ60が保合していないので発電機20の駆動力の増大と共に動力伝達効率は上昇する。 $M - E$ モードに移る時点 $\alpha = 1$ で動力伝達効率が不連続になるのはクラッチ60の保合によって発電機20へ駆動力が分派するからであり、その後は。の増大と共に発電機20へ分派する駆動力は減少し動力伝達効率は上昇する。 α_{max} では発電機20の回転は全く停止し損失は純機械的なもののみと

特開昭50-30223(5)

なり動力伝達率は最大となる。以上のこととは第2図および第4図から第6図の各実施例においても第1図の実施例と類似である。

しかし第3図の実施例はそれらと若干異った動作をするので説明を加える。第3図の実施例では前述の如く第2モード切替クラッチ270はその一端でケースに対し固定されておらず、中間軸204と出力軸202の間にある。このクラッチ270は入力軸201と出力軸202の間を純機械的に直結させるためのものである。すなわちクラッチ270を保合させると逆星歯車機構250は入力軸201と一体になって回転し入力側の駆動力は出力軸へ直結される。ここで同時に電動機230への電気エネルギーの供給を絶てばこれが第3図の実施例におけるEモードとなる。この場合クラッチ270にブレーキ作用はなくクラッチ270を保合させても発電機220は回転したままである。さらに車速を上昇させるためには、第2モード切替クラッチ270を解放し、逆星歯車機構250にかけるリング歯車254とキャリア

251の間の差動回転によって発電機220がさらに減少するよう電動機230を回転させてオーバードライブ状態を達成させれば良い。

第3図の実施例での動力伝達効率を第9図に示す。 $\alpha = 1$ の時点で動力伝達効率が特異点となるのがこの実施例で特に変わっている点である。

これまで本発明の歯車伝動装置についてその構成、作動要領を説明したが次に実際の走行中のM、M-E、E各モードの使用、切替の順序を説明する。

Mモードは低速域すなわち車両のスタート時からある程度の車速になるまでに用いられる。また内燃機関は完全に停止しており、排気ガスは全く発生しないから、都市内走行など低速で充分でしかも排気ガスの規制が厳しい場所で継続的に用いるのにも適している。また電動機の回転方向をコントローラで逆回転されば後進可能になる。

都市内でMモードで走行し案外に出てM-Eモードに切替えるときにはまず内燃機関を始動させる。内燃機関10の動力によって入力軸1が回転

し、ポンプ3は油圧を発生する。この油圧によつて第1モード切替クラッチを保合させる。このとき予め設定した内燃機関の回転速度まで一気に上昇させる。このモード切替時点を設定した速度比とするなら、その時の内燃機関の回転速度は一意的に決まるから、そこまで上昇させるように制御系で制御する。これによって駆動機に回転速度変化を与えることなく連続的にM-Eモードに移ることができる。一度M-Eモードに入ってしまったたら、相当低速まではMモードに戻らないようにする制御系は実用上設ける必要がある。

M-Eモードでは、発電機はコントローラ41で制御されつつ発電作用を為すが、Mモードにおいても蓄電池を使用するのであるから発電機の性能は適切なものを選ぶ必要がある。また公害対策上内燃機関は最も排気ガスの多い回転速度で一定にしておくという方法は極めて有効である。

M-EモードからMモードの切替時には、まず第1モード切替クラッチに加わっている油圧を排出して解放状態にし、次に内燃機関を停止させれ

ば良い。

M-EモードからEモードへの切替時には、発電機が停止した時点を感じし第2モード切替クラッチを保合させねば良い。Eモードは高速道路等で高速、一定の走行に適している。このとき自動伝動装置の動力伝達効率は最高であるから経済的走行が可能である。

その他本発明によれば、コントローラによって電動機の回転速度を連続的に変化させて完全な無段変速走行を為すことができるという利点もある。

4. 図面の簡単な説明

第1図は本発明の第1の実施例を示す自動伝動装置の概略図、第2図は第2の実施例を示す自動伝動装置の概略図、第3図は第3の実施例を示す自動伝動装置の概略図、第4図は第4の実施例を示す自動伝動装置の概略図、第5図は第5の実施例を示す自動伝動装置の概略図、第6図はMモード時の電動機回転速度と車速の関係、第7図は入、出力軸の回転速度比と、入力軸と電動機

特開 昭50-302234
および発電機の回転速度比の関係図、第9図は第1図、第2図、第4図から第6図の各実施例の自動伝動装置における入、出力軸回転速度比と動力伝達効率の関係図、第10図は第3図の実施例の自動伝動装置における入、出力軸回転速度比と動力伝達効率の関係図。

1.....入力軸、 2.....出力軸、 3.....

油圧ポンプ、 4.....中間軸、 5.....中空

回転軸、 10.....内燃機関、 20.....発

電機、 30.....電動機、 40.....蓄電池、

41, 42.....コントローラ、 50.....逆

星齿轮機構、 60.....第1モード切替クラ

チ、 70.....第2モード切替クラッチ。

特許出願人

トヨタ自動車工業株式会社

5

10

15

20

特許出願代理人

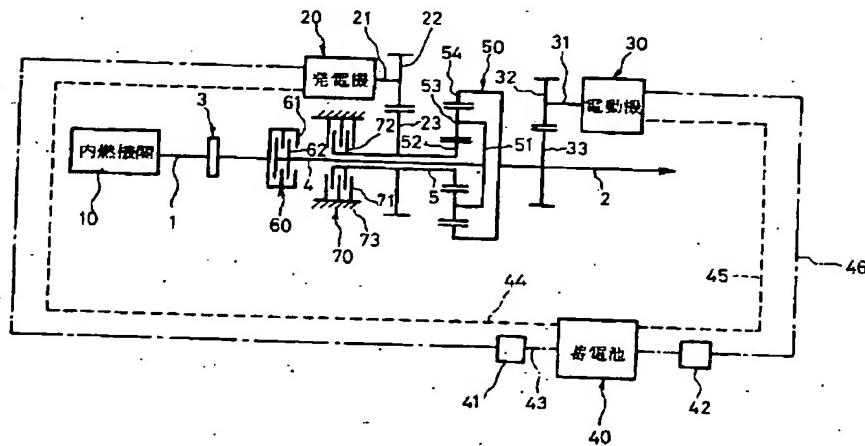
弁理士 青木 朝

弁理士 西値和之

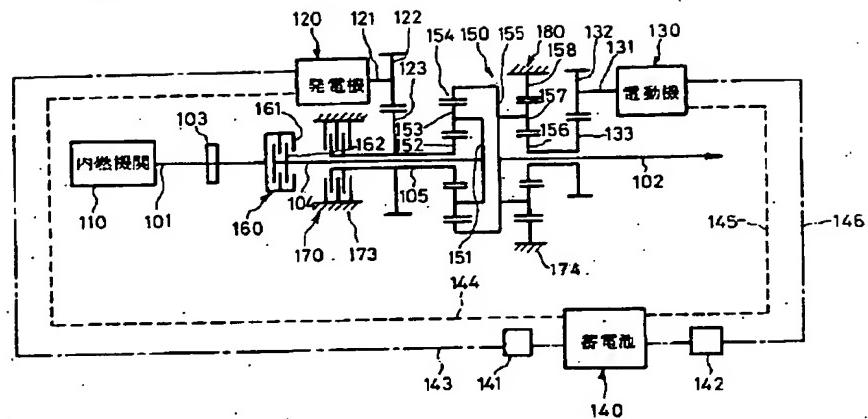
弁理士 吉田正行

弁理士 山口昭之

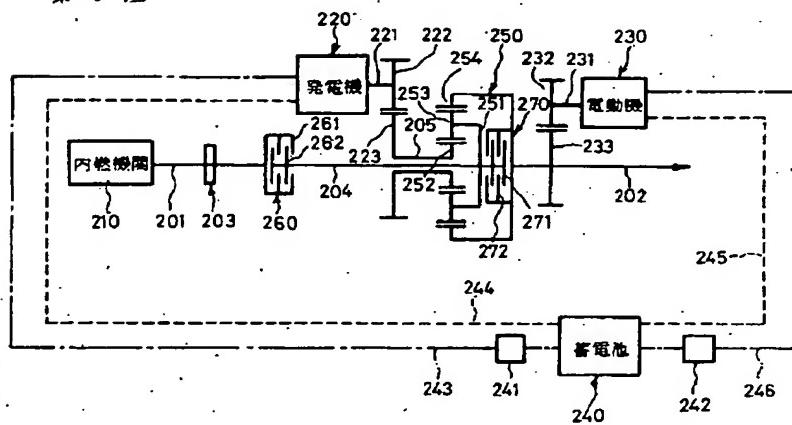
第1図



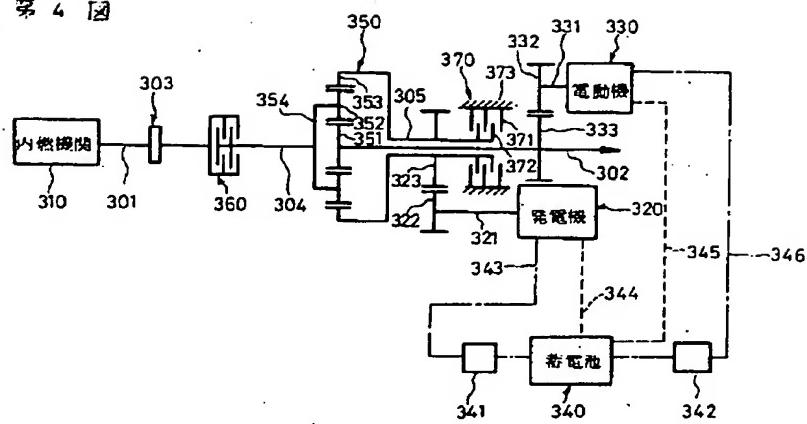
第2図



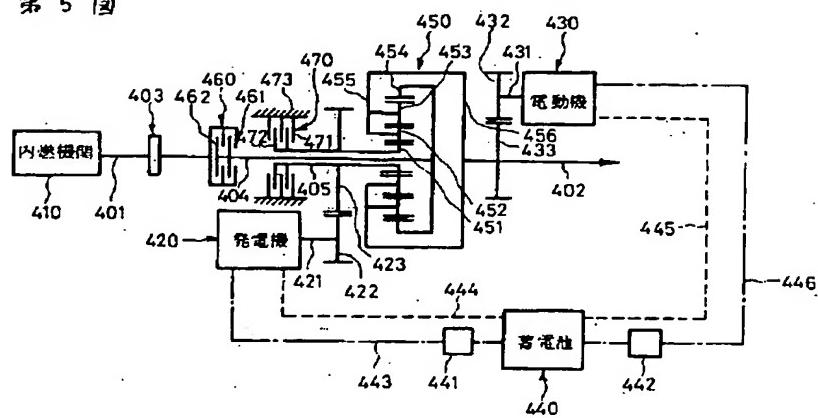
第3図



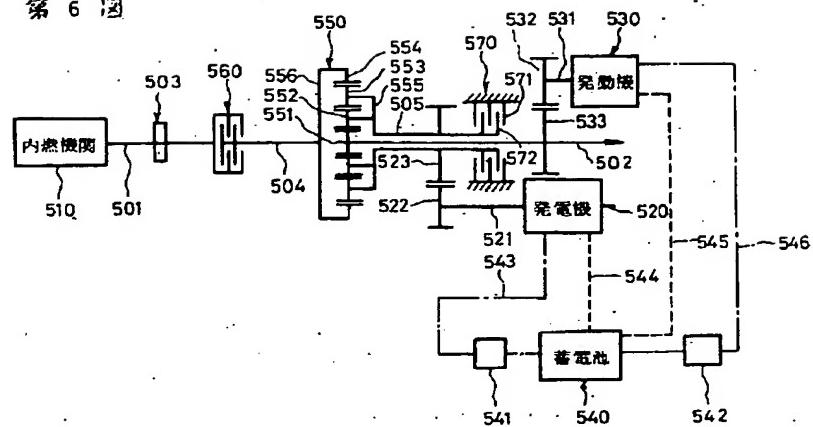
第4図



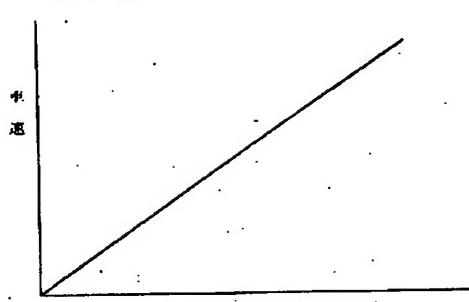
第5図



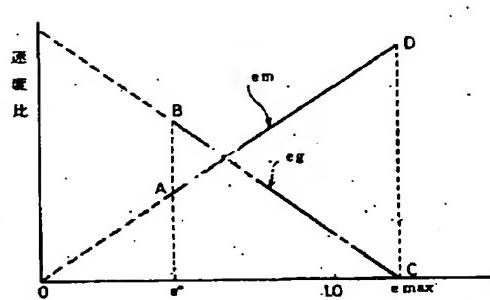
第 6 回



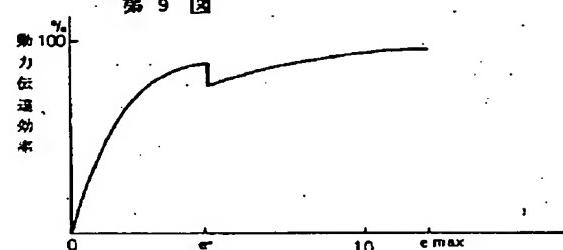
卷之四



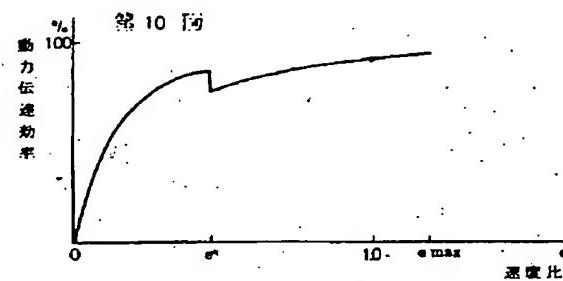
380



第 9 図



33 10 19



6. 添附書類の目録

| | |
|----------|----|
| (1) 願書副本 | 1通 |
| (2) 明細書 | 1通 |
| (3) 図面 | 1通 |
| (4) 委任状 | 1通 |

7. 前記以外の発明者、特許出願人または代理人

(1) 発明者

なし

(2) 特許出願人

なし

(3) 代理人

住所 東京都港区芝平町13番地静光虎ノ門ビル

電話 504-0721

氏名 弁理士(7210) 西 部 和 之

住所 同 所

氏名 弁理士(7397) 吉 田 正 行

住所 同 所

氏名 弁理士(7197) 山 口 昭 之